



(19) BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

(12) **Gebrauchsmuster**
(10) **DE 297 12 341 U 1**

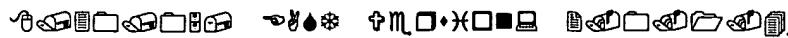
(51) Int. Cl. 5:
B 24 B 23/08
B 24 B 41/00
B 27 G 17/00

(21) Aktenzeichen: 297 12 341.6
(22) Anmeldetag: 12. 7. 97
(47) Eintragungstag: 18. 9. 97
(43) Bekanntmachung im Patentblatt: 30. 10. 97

(73) Inhaber:
Rhades, Klaus K.W., 33428 Marienfeld, DE

(54) Handschleifgerät

DE 297 12 341 U 1



DE 297 12 341 U 1

12.07.97

Klaus K. W. Rhades, 33428 Marienfeld, von-Galen-Str. 38

Handschleifgerät

Die Neuerung bezieht sich auf ein Handschleifgerät nach dem Gattungsbegriff des Schutzanspruchs 1. Aus der DE-PS 3720011 ist es bereits bekannt, einem solchen Schleifgerät für die Entlastung der Bedienungsperson eine Vorrichtung zuzuordnen, die das Gewicht des Schleifgerätes dadurch aufnimmt, daß das Gerät an einem Tragarm aufgehängt wird, der seinerseits an einer an der zu bearbeitenden Raumdecke festgemachten Saugglocke befestigt ist. Völlige Instabilität läßt der Verwirklichung dieses Vorschlags keinen Raum. Aufgabe der Neuerung ist es, eine praktikable Lösung für das Problem zu finden, den im Maler- oder Gipserbetrieb tätigen Fachmann von der Überkopflast bei der Bearbeitung von Raumdecken zu befreien, und dies durch eine praktikable Lösung. Letztere wird neuerungsgemäß in dem Vorschlag nach dem kennzeichnenden Teil des Schutzanspruchs 1 gesehen. Vorteilhafte Weiterbildungen des Vorschlags nach der Neuerung sind dem Wortlaut der Unteransprüche zu entnehmen. Anhand der einzigen, schematisch gehaltenen Zeichnungsfigur sei die Neuerung beispielhaft erläutert.

Mit 1 ist ein motorgetriebenes, handelsübliches Handschleifgerät bezeichnet, das zum Abschleifen von Raumdecken bestimmt ist. Die rechtwinklig zum Maschinenkörper angeordnete Schleifscheibe trägt das Bezugszeichen 2. Auf einer fußseitigen Platte 3, die mit bodenseitig abgestützen Rollen 4 versehen ist, ist in vertikaler Richtung ein höhenveränderbarer Ständer 5 aus Rohrmaterial montiert, der seinerseits durch ineinandergeschobene, lösbar und festlegbare Teile teleskopartig ausgebildet ist. Der obere Abschluß des Ständers 5 wird gebildet durch eine Konsolplatte 6, die mit einer zweiten Konsolplatte 7 lösbar verbunden ist. Die Platte 7 ist gegenüber der Platte 6 um eine Achse 8 verdrehbar. Die Platte 7 ist weiterhin Träger der fußseitigen Gelenkstelle 9 eines zweigeteilten, nach oben gerichteten Lenker-Parallelogramms 10; 10', dessen mittlere Gelenkstelle mit 11 und dessen obere Gelenkstelle mit 12 bezeichnet ist. Zugfedern 13; 13' - an der unteren (9) und mittleren (11) Gelenkstelle befestigt - wirken im hebenden Sinne auf die Teil-Parallelogramme 10; 10' ein. An der oberen Gelenkstelle 12 ist sturmseitig ein Halte- und Tragmechanismus 14 für den Maschinenkörper des Schleifgerätes angeordnet, wobei mit 15 eine Aufnahmemulde, mit 16 eine Klemmschelle und mit 17 Seitenarme bezeichnet sind. Der Halte- und Tragmechanismus 14 ist radial gegenüber der oberen Gelenkstelle 12 verstellbar, die Seitenarme 17 sind in der Höhenlage durch eine Verstellspindel 18 gegenüber der Gelenkstelle 12 ebenfalls anstellbar. Damit ist eine Feineinstellung der Position des Schleifgerätes 1 möglich. Wahlweise durch einen Handgriff 19 oder ein Handrad 20 - befestigt am Ständer 5 - kann die Bedienungsperson das Schleifgerät 1 über die zu bearbeitende Deckenfläche führen, ohne durch das Gerätegewicht belastet zu werden.

12.07.97

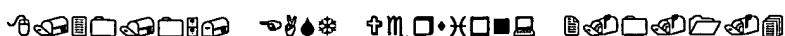
Bezugszeichenliste

- 1** **Handschielegerät**
- 2** **Schleifscheibe**
- 3** **Fußplatte**
- 4** **Bodenrollen**
- 5** **Ständer**
- 6** **Konsolplatte**
- 7** **zweite Konsolplatte**
- 8** **Drehachse**
- 9** **fußseitige Gelenkstelle**
- 10; 10'** **Lenker-Parallelogramm**
- 11** **mittlere Gelenkstelle**
- 12** **obere Gelenkstelle**
- 13; 13'** **Zugfedern**
- 14** **Halte- und Tragmechanismus**
- 15** **Aufnahmemulde**
- 16** **Klemmschelle**
- 17** **Seitenarme**
- 18** **Verstellspindel**
- 19** **Handgriff**
- 20** **Handrad**

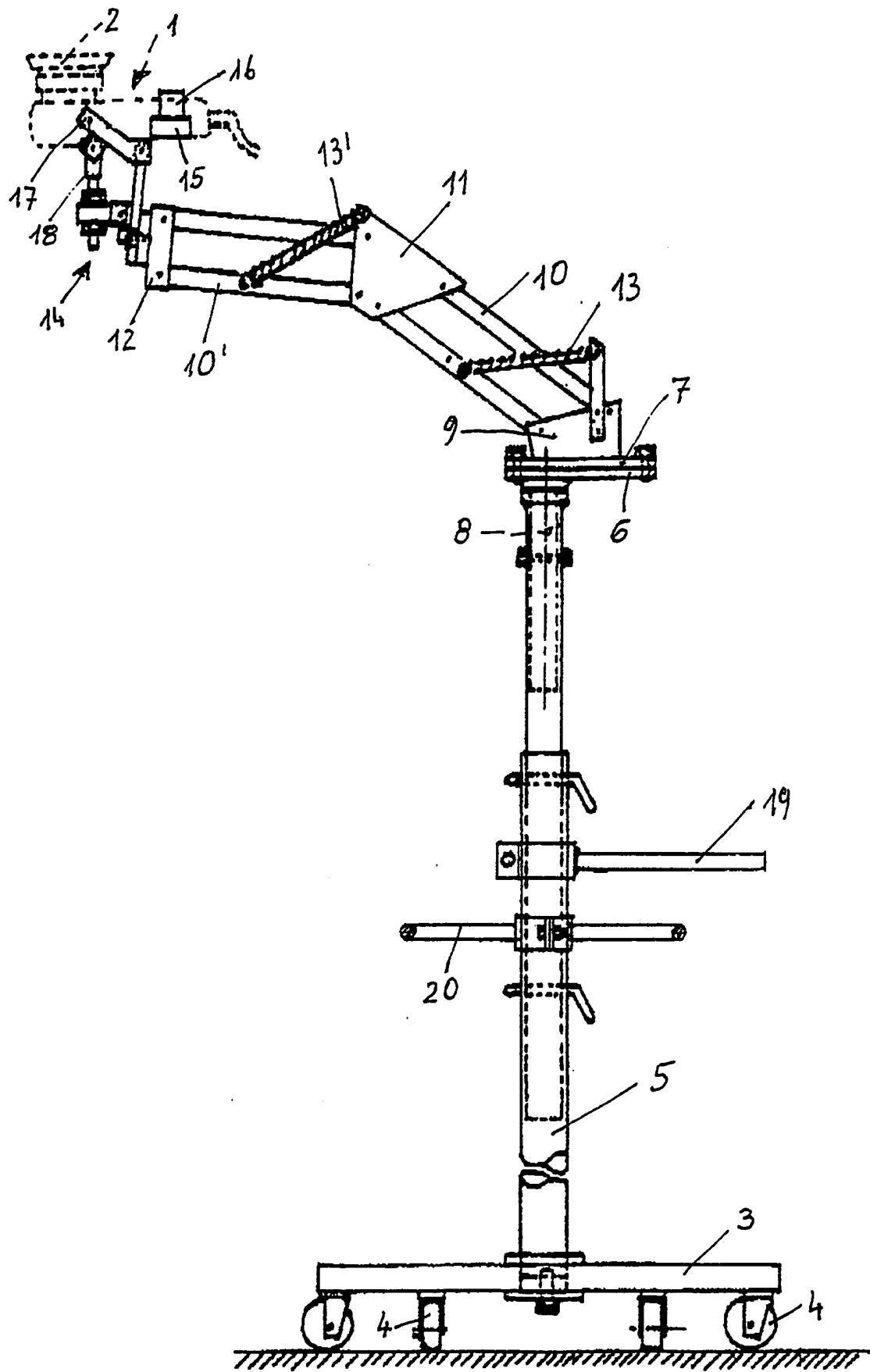
12.07.97

Schutzansprüche

1. Motorgetriebenes Handschleifgerät, insbes. Winkel-Schleifgerät für die Überkopfbearbeitung von Raumdecken, dem eine Vorrichtung zur Entlastung der Bedienungsperson vom Eigengewicht des Gerätes zugeordnet ist dadurch gekennzeichnet, daß die Entlastungsvorrichtung aus einem zweigeteilten, mit drei Gelenkstellen (9; 11; 12) versehenen Lenkerparallelogramm (10; 10') besteht, dessen Teile (10; 10') unter Einwirkung von hebenden Kraftspeichern (Zugfedern 13; 13') stehen und das sich fußseitig auf einem vertikalen Ständer (5) abstützt und am freien oberen Ende einen Halte- und Tragmechanismus (14) für das Schleifgerät (1) aufweist.
2. Schleifgerät nach Anspruch 1.) dadurch gekennzeichnet, daß der Ständer (5) durch teleskopartig ineinander verschiebbare, vertikal gerichtete Profile (Rohre) höhenveränderbar ausgebildet ist und an seinem oberen Ende eine Konsolplatte (6) trägt, während sein Fuß durch eine mit Bodenrollen (4) besetzte Fußplatte (3) gebildet wird.
3. Schleifgerät nach den Ansprüchen 1.) und 2.) dadurch gekennzeichnet, daß die nach unten gerichtete Gelenkstelle (9) des Lenkerparallelogramms (10; 10') an einer Konsolplatte (7) befestigt ist, die gegenüber der Abschlußkonsole (6) des Ständers (5) radial verdrehbar und mit letzterer lösbar verbunden ist.
4. Schleifgerät nach den Ansprüchen 1.) - 3.) dadurch gekennzeichnet, daß an der unteren und mittleren Gelenkstelle (9; 11) des Lenkerparallelogramms (10; 10') Zugspeichermittel (Zugfedern 13; 13') angelenkt sind, die anderenends an den Teilparallelogrammen (10; 10') in nach oben gerichtetem Sinne angreifen.
5. Schleifgerät nach den Ansprüchen 1.) - 4.) dadurch gekennzeichnet, daß der oberen Gelenkstelle (12) des geteilten Lenkerparallelogramms (10; 10') stromseitig ein Halte- und Tragmechanismus (14) für das Schleifgerät (1) zugeordnet ist, der gegenüber der Gelenkstelle (12) radial und höhenverstellbar ist.
6. Schleifgerät nach den Ansprüchen 1.) - 5.) dadurch gekennzeichnet, daß dem Ständer (5) ein Handgriff (19) oder ein Handrad (20) zur Positionsveränderung des Schleifgerätes durch die Bedienungsperson zugeordnet ist.



12.07.97



DERWENT-ACC-NO: 1997-450413

DERWENT-WEEK: 199742

COPYRIGHT 2005 DERWENT INFORMATION LTD

TITLE: Motor-driven sanding tool with parallelogram
balancing arrangement - has two-part linkage with three
joint positions acted on by tension springs, and
vertical column for supporting support mechanism with
telescopic height adjustment

PATENT-ASSIGNEE: RHADES K K W [RHADI]

PRIORITY-DATA: 1997DE-2012341 (July 12, 1997)

PATENT-FAMILY:

PUB-NO	PUB-DATE	LANGUAGE
PAGES MAIN-IPC		
DE 29712341 U1	September 18, 1997	N/A
005 B24B 023/08		

APPLICATION-DATA:

PUB-NO	APPL-DESCRIPTOR	APPL-NO
APPL-DATE		
DE 29712341U1	N/A	1997DE-2012341
July 12, 1997		

INT-CL (IPC): B24B023/08, B24B041/00, B27G017/00

ABSTRACTED-PUB-NO: DE 29712341U

BASIC-ABSTRACT:

Ceilings are sanded by a motor-driven manual sander which is balanced by a two-part parallelogram linkage (10,10[~]) with three joint positions (9,11,12) on which lifting energy accumulators in the form of tension springs (13,13[~]) act. A vertical column (5) provides a support and a mounting and support mechanism (14) is provided for the sander at the free upper end.

Preferably the column is adjustable in height by being formed from two vertical tubes in a telescopic arrangement and has a mounting plate (6) at its upper end and rollers (4) on a base plate (3) at its foot.

ADVANTAGE - Removes loading on operator when working overhead.

CHOSEN-DRAWING: Dwg. 1/1

TITLE-TERMS: MOTOR DRIVE SAND TOOL PARALLELOGRAM BALANCE ARRANGE TWO PART LINK

THREE JOINT POSITION ACT TENSION SPRING VERTICAL COLUMN
SUPPORT SUPPORT MECHANISM TELESCOPE HEIGHT ADJUST

DERWENT-CLASS: P61 P63

SECONDARY-ACC-NO:

Non-CPI Secondary Accession Numbers: N1997-375234